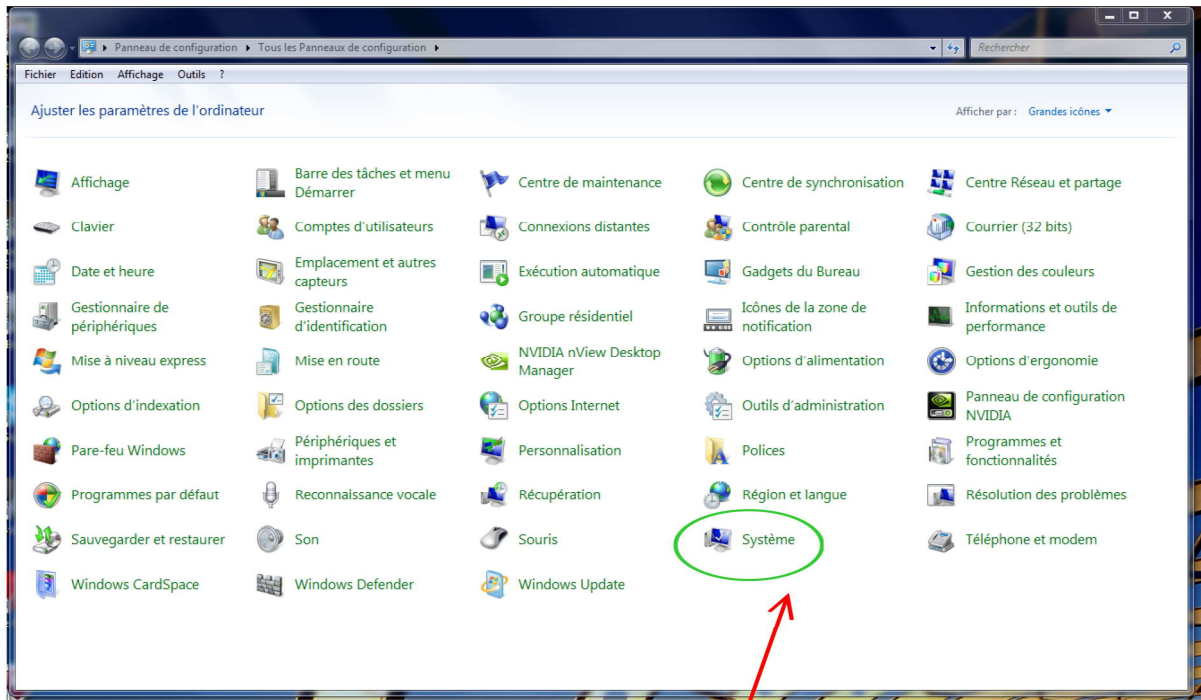
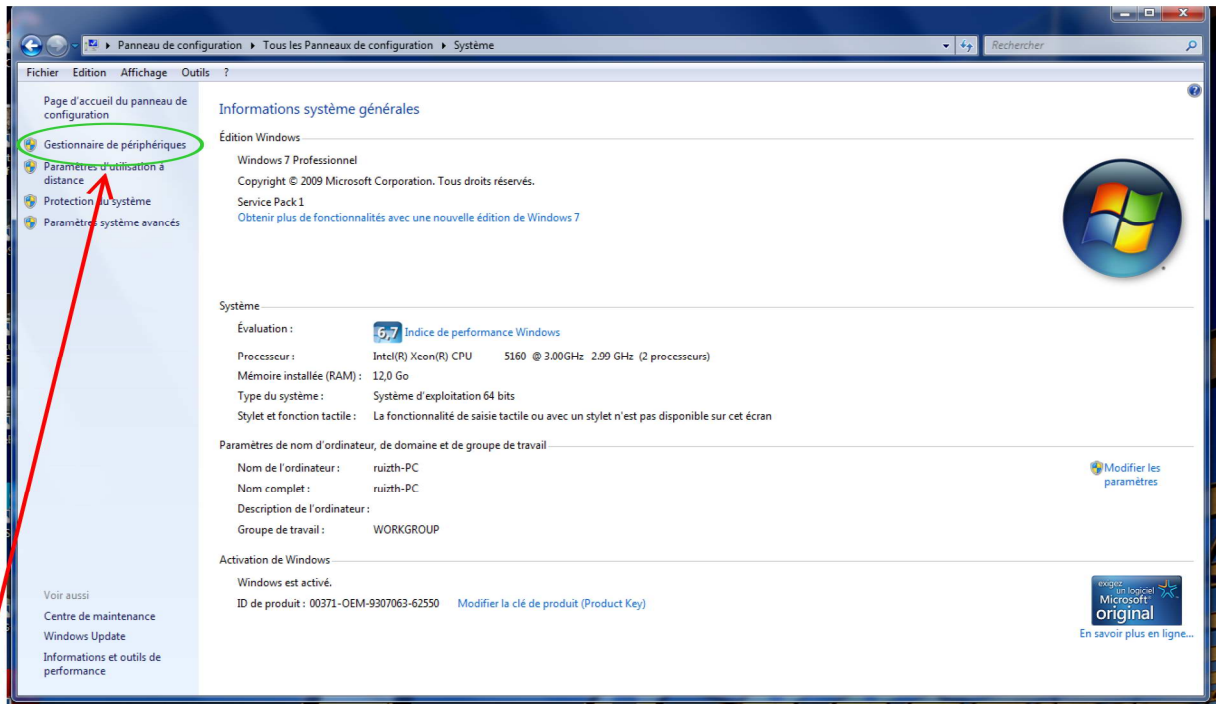


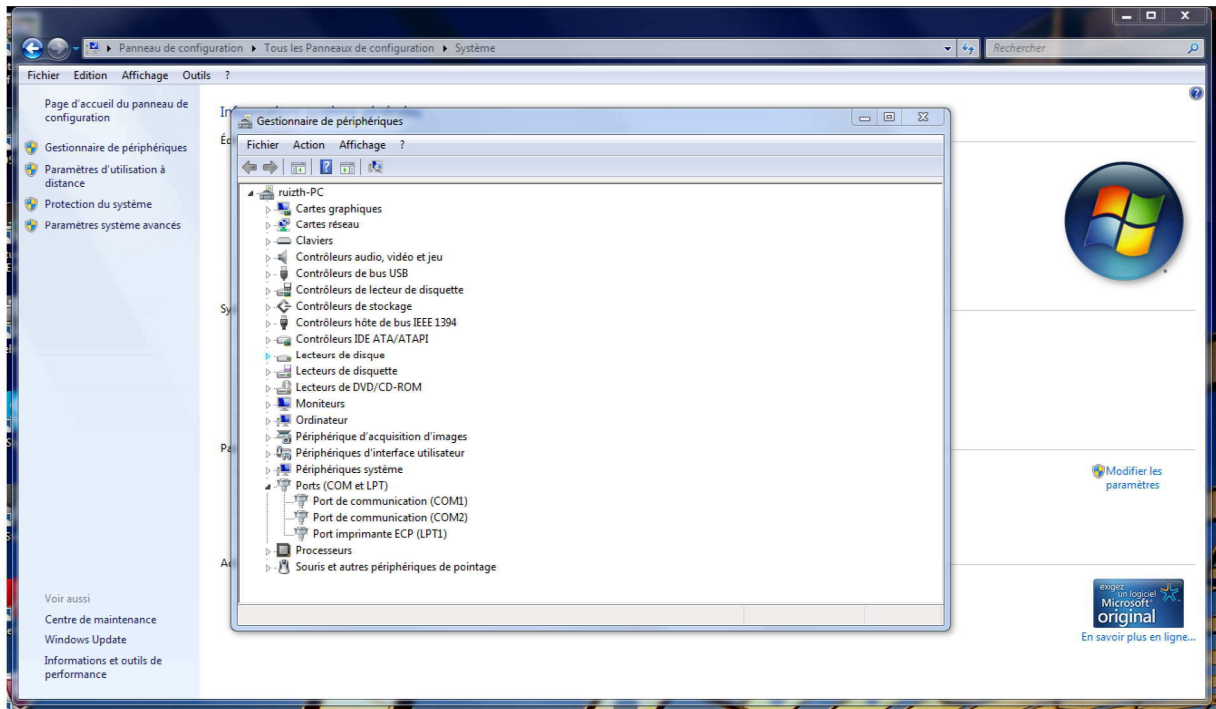
Ouvrir le panneau de configuration



Ouvrir systeme



Ouvrir le gestionnaire de périphériques



A cette étape, connectez votre ordinateur (mac ou pc) sur le boîtier du Stellarcat à l'aide du câble USB prise A/B fourni avec le kit d'installation. À partir de cette étape, Windows demande l'installation du pilote de gestion du port USB du Stellarcat. Une fois le pilote installé, le port série devient visible comme décrit dans les pages suivantes (notez le n° de port car il sera nécessaire dans les étapes suivantes).



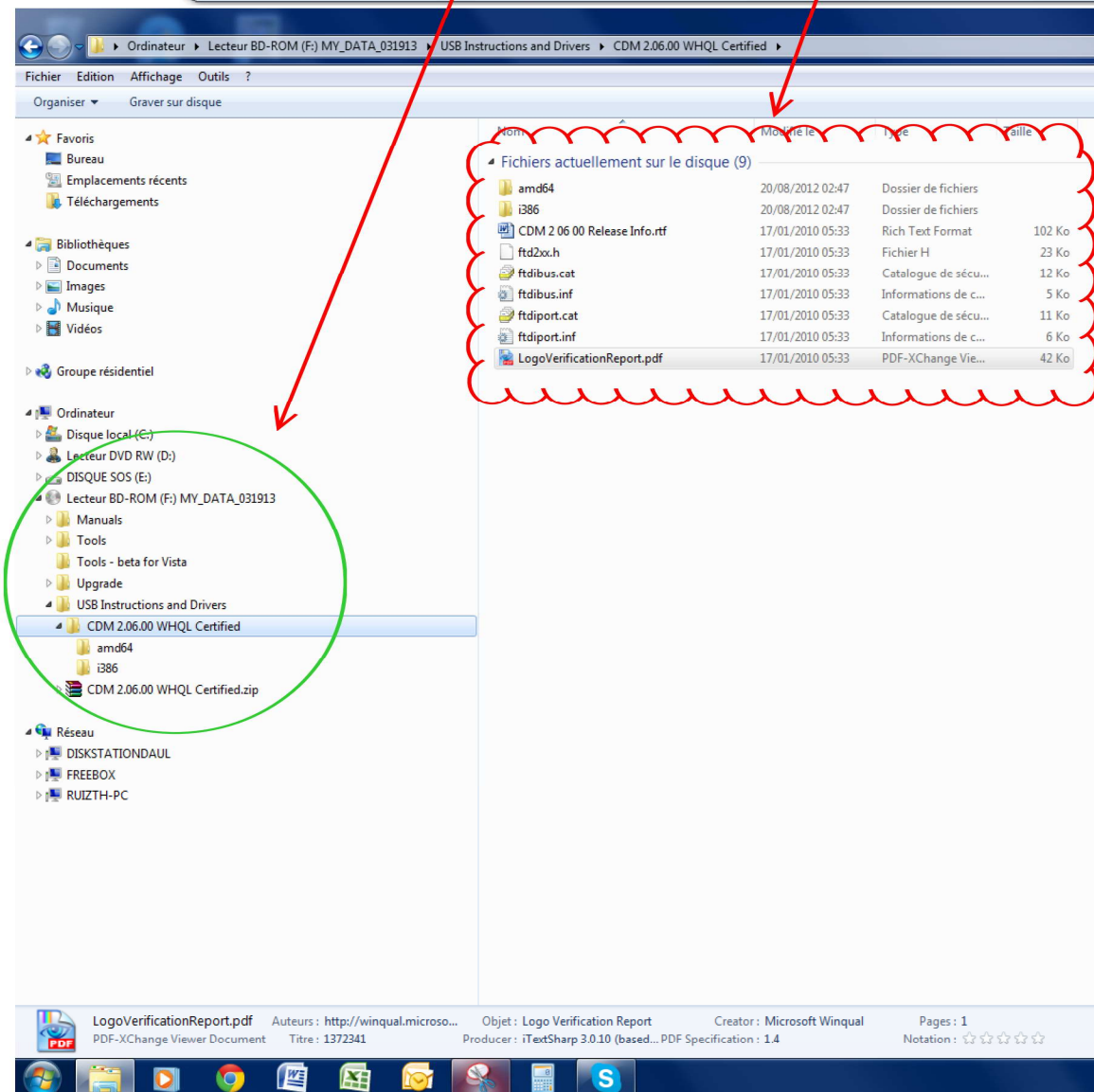
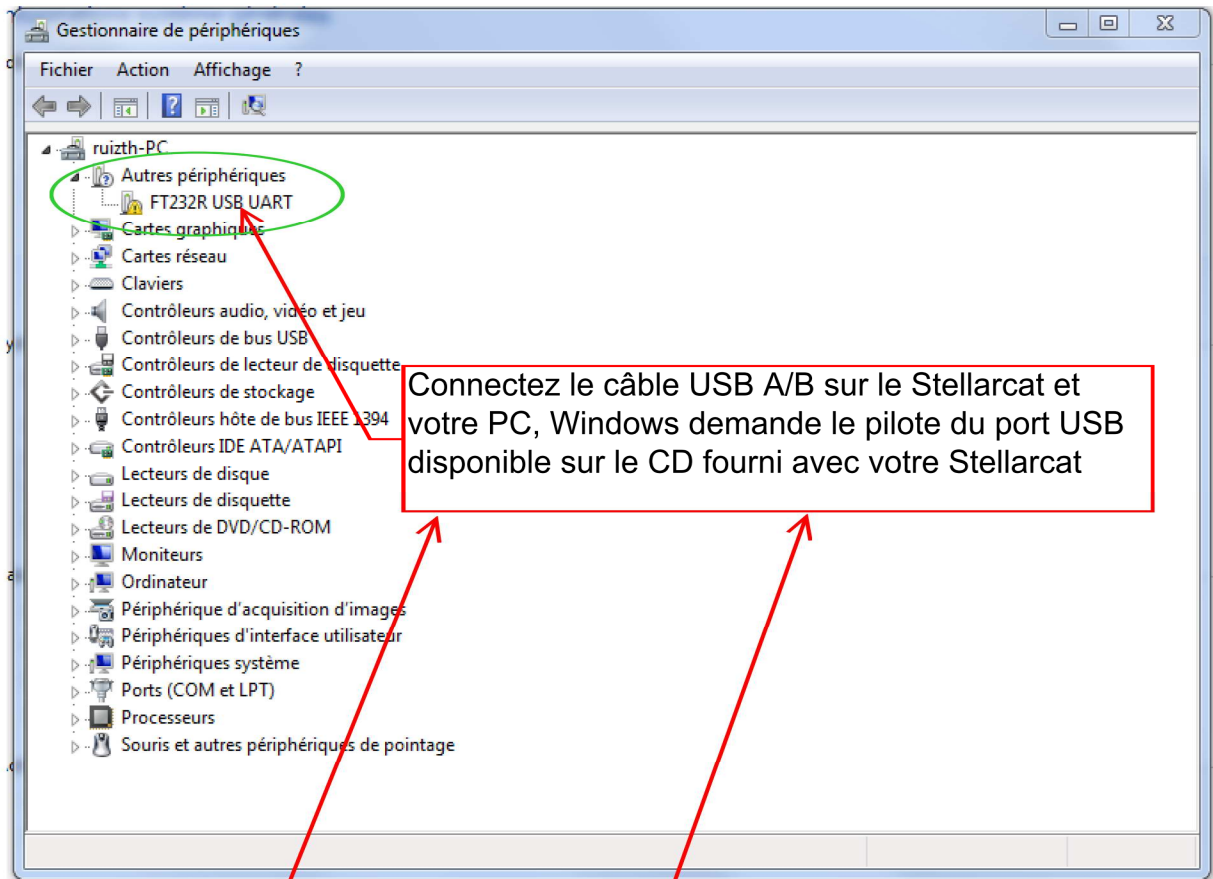
Prise USB type B  
Interface de communication  
PC ou Skyfi/Starseek

Prise DSC connection  
sur Skycommander ou  
Argo Navis

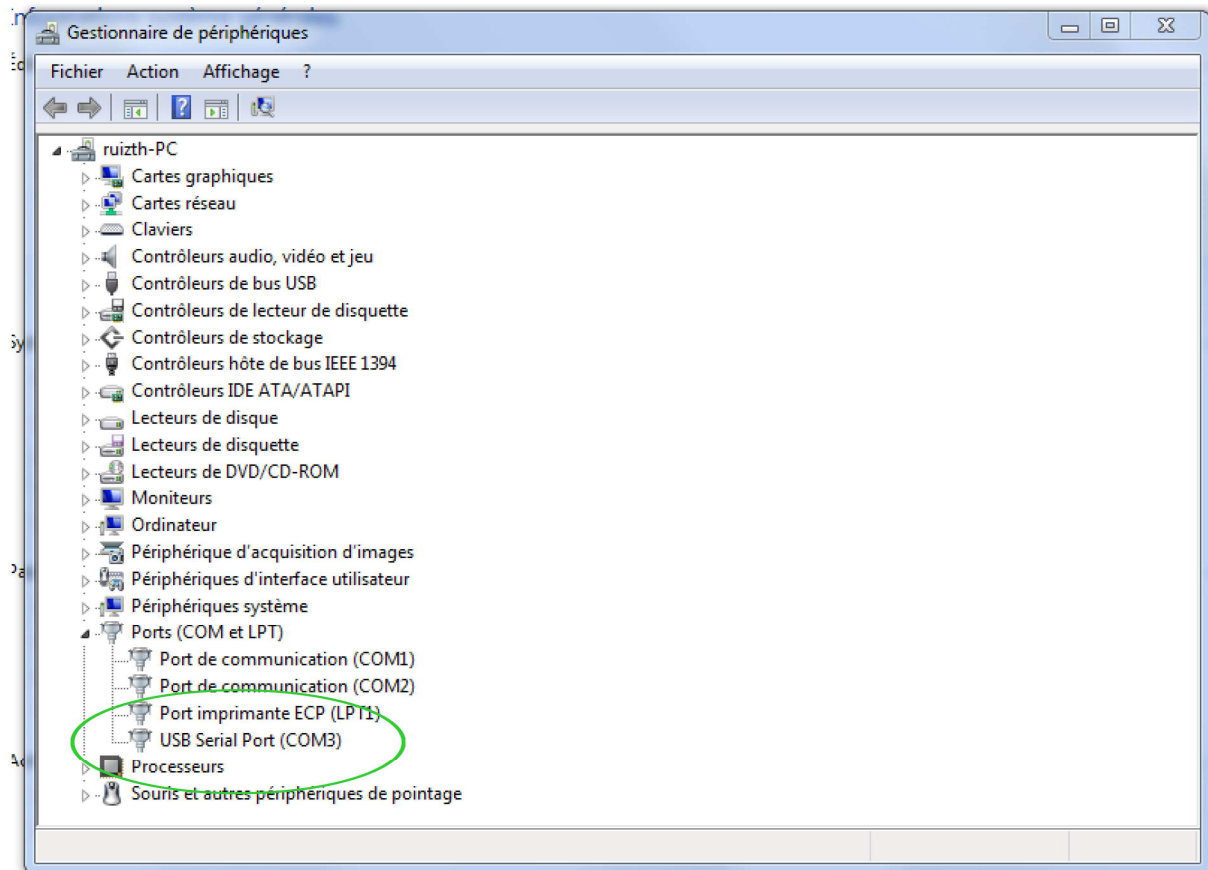
Raquette de commande

Vitesse de déplacement du  
télescope 1 et 2, réglage dans le  
panneau de configuration

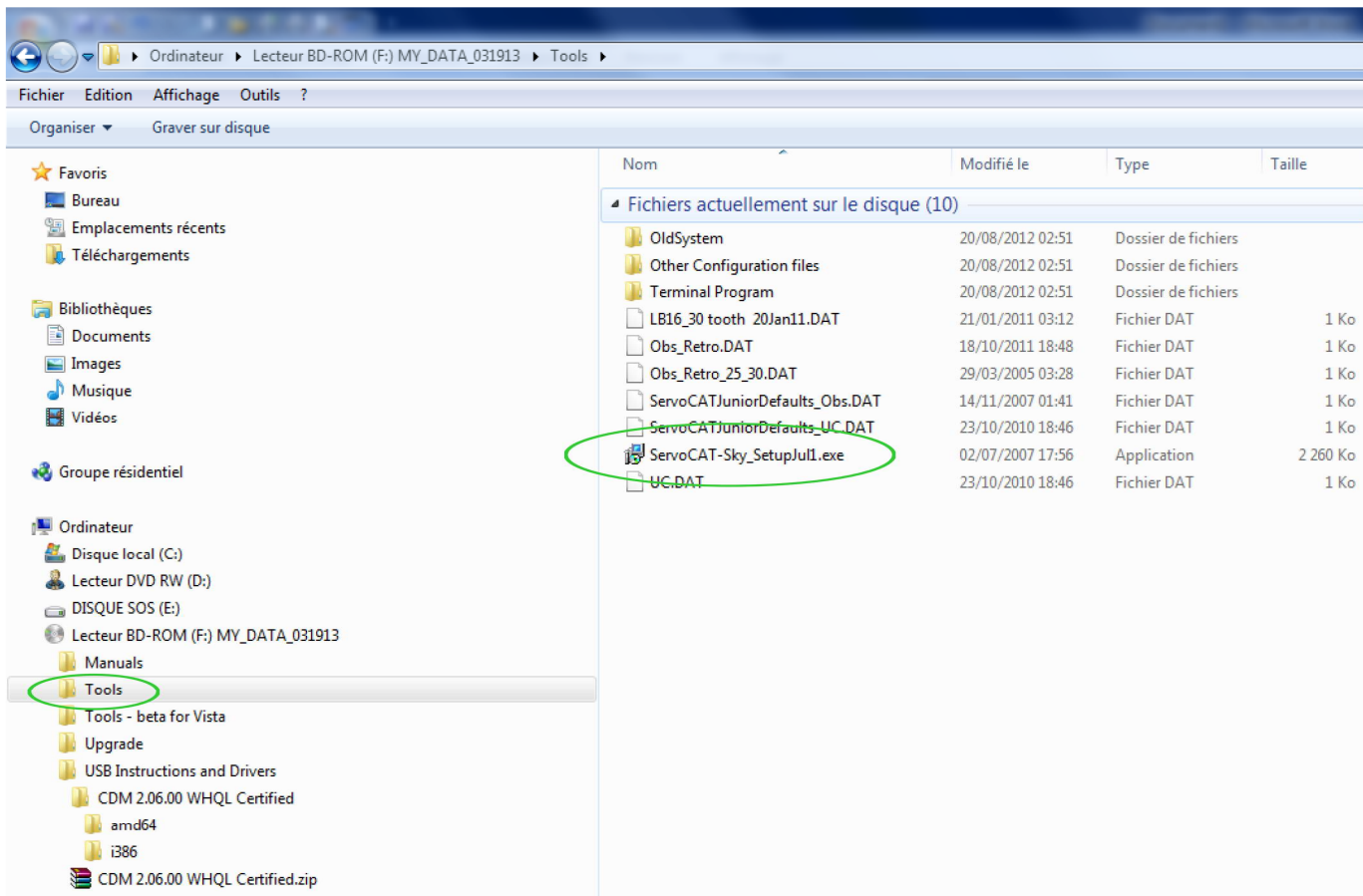
Arrêt des moteurs sans  
coupure électrique du stellarcat  
(gestion de l'énergie)

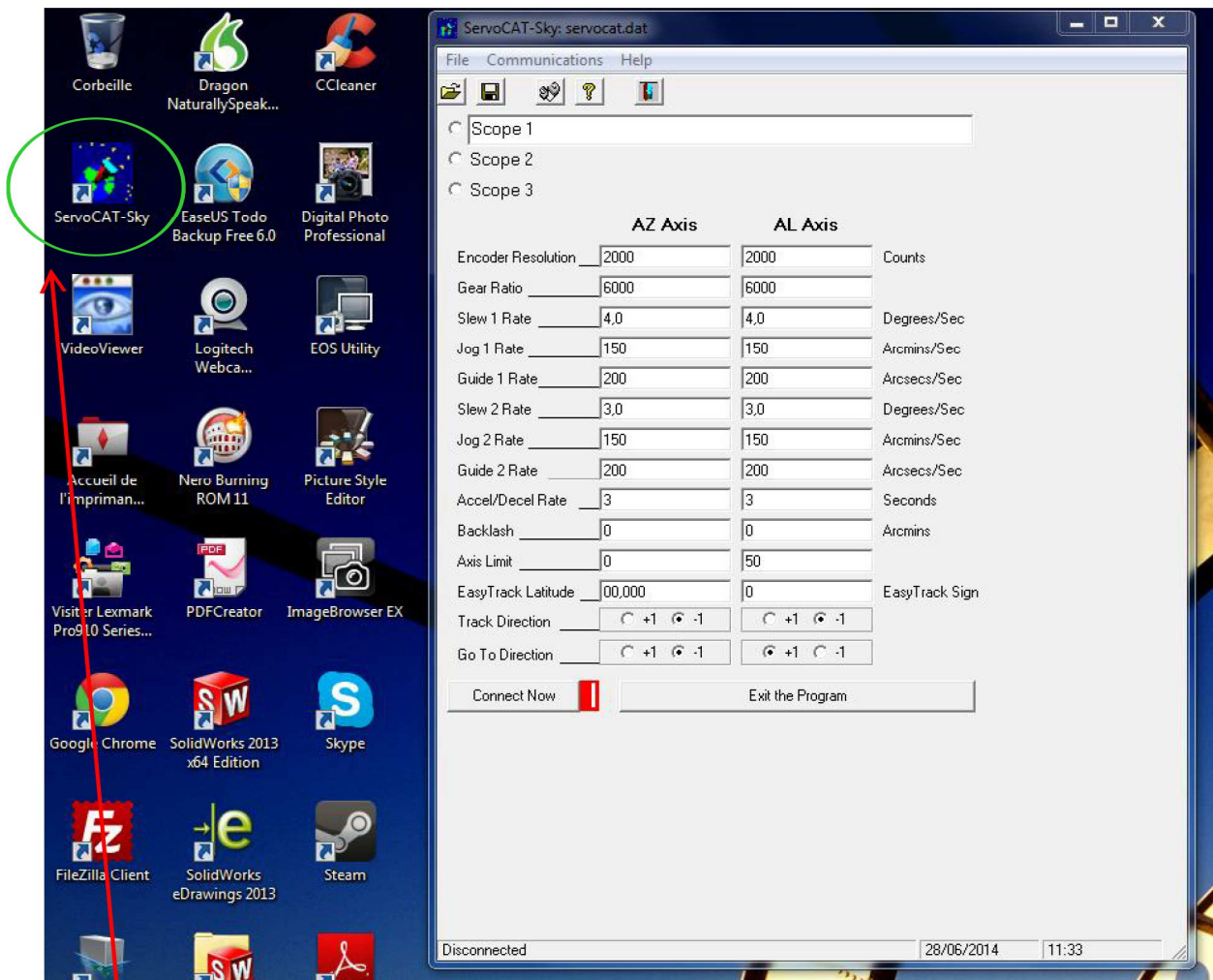




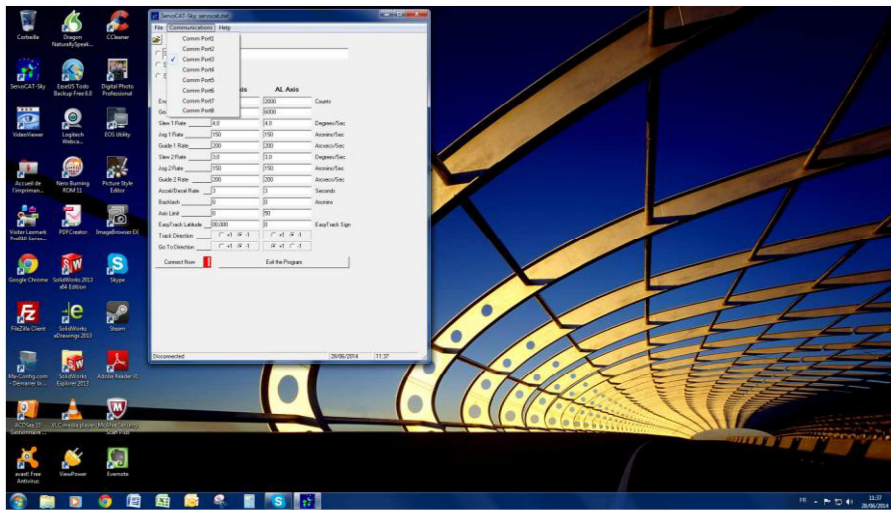


Le port série est maintenant visible, vous pouvez à partir de cette étape effectuer la configuration de votre interface à l'aide du programme fourni

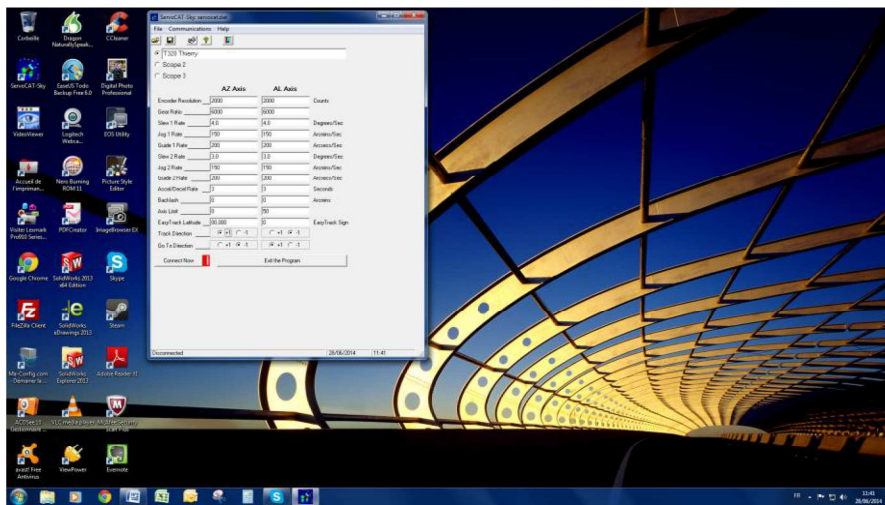




Ouverture du logiciel ServoCat



A cette étape, définir le port série en cliquant sur l'onglet 'communications'



Vous pouvez maintenant définir les paramètres de configuration de votre instrument en suivant les directives fournies à l'étape suivante.

- Donnez un nom à votre configuration
- Définir le 'Gear ratio' Alt en utilisant la formule (Alt=boite à vitesse X (Diam tourillons/Diam du galet d'entraînement)

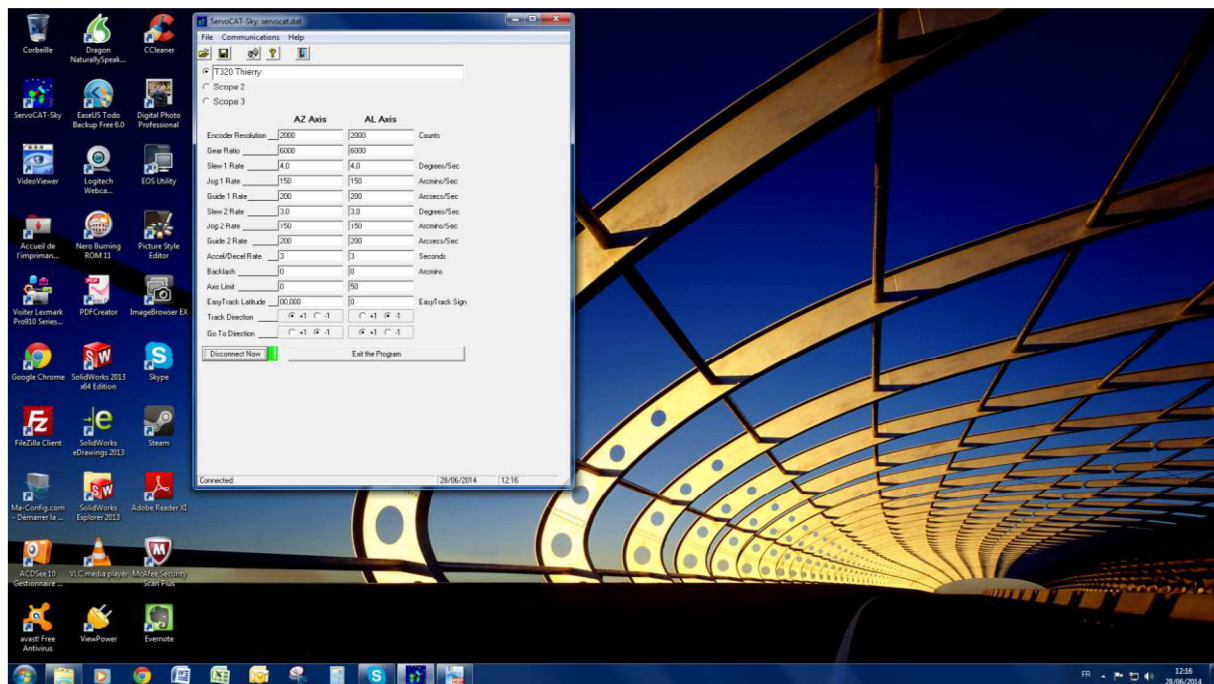
$$\text{ALT Gear ratio} = \text{gearbox ratio} * (\text{Altitude bearing diameter}) / (\text{the roller diameter})$$

- Définir le 'Gear ratio' AZ en utilisant la formule (AZ=boite à vitesse X (Diam de la base/Diam du galet d'entraînement)).

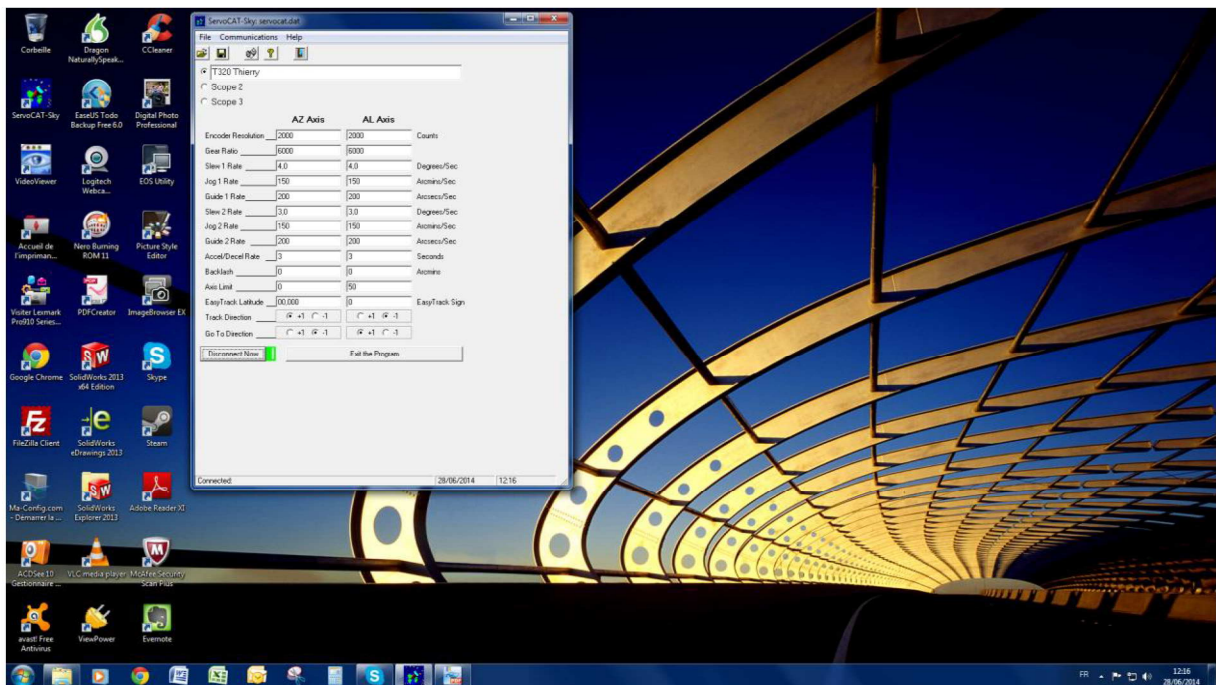
$$\text{AZ Gear ratio} = \text{gearbox ratio} * (\text{ground board diameter}) / (\text{the roller diameter})$$

- Définir la vitesse de déplacement en ALT et AZ dans les deux modes SLEW RATE 1 et 2 (inter boîtier Stellarcat).
- Définir accélération/et décélération du télescope dans 'accel/decel Rate'.
- Définir le rattrapage des jeux mécaniques dans 'backlash'.
- Définir la limite de pointage ALT dans 'Axis limit', dans le cas d'un Dobson l'AZ reste à 0.
- Définir l'Easy track 'voir tableau joint'.
- Définir le suivi dans 'track direction'.
- Définir le GOTO dans 'GOTO direction'





Une fois tous les éléments entrés dans le tableau, enregistrez votre config en utilisant la commande 'file et save as' ou l'icône disquette, connecter votre PC sur le Stellarcat (éteint) et cliquer sur l'onglet 'connect now' une fois cela fait, remettez le Stellarcat sous tension. Le micro programme devrait se charger sans difficulté, vous pouvez modifier les paramètres à votre guise pour affiner les réglages en suivant la même étape.



Une fois tous les éléments entrés dans le tableau, enregistrez votre config en utilisant la commande 'file et save as' ou l'icône disquette, connecter votre PC sur le Stellarcat (éteint) et cliquer sur l'onglet 'connect now' une fois cela fait, remettez le Stellarcat sous tension. Le micro programme devrait se charger sans difficulté, vous pouvez modifier les paramètres à votre guise pour affiner les réglages en suivant la même étape.

**ALT Gear ratio = gearbox ratio \* ( Altitude bearing diameter ) / ( the roller diameter)**

*The Altitude rollers that are commonly used are as follows:*

- All Juniors: 0.798" (20.27mm)
  - ~15" Standard **ServoCAT** 1.048" (26.62mm)
  - ~18" Standard **ServoCAT** 1.298" (32.97 mm)
  - ~20" Standard **ServoCAT** 1.298" (32.97 mm)
  - ~22" Standard **ServoCAT** 1.298" (32.97 mm)
  - ~25" Standard **ServoCAT** 1.298" (32.97 mm)
  - ~30" Standard **ServoCAT** either 1.548" (39.32mm) or custom 1.813" (46.05mm)
- [Note: diameter shown includes the diameter of the ALT drive cable]

**AZ Gear ratio = gearbox ratio \* ( ground board diameter ) / ( the roller diameter )**

*The Azimuth rollers that are commonly used are as follows:*

- All Juniors: 0.75" (19mm)
- ~15" Standard **ServoCAT** 1" (25.4mm)
- ~18" Standard **ServoCAT** 1.125" (28.6 mm)
- ~20" Standard **ServoCAT** 1.125" (28.6mm)
- ~22" Standard **ServoCAT** 1.125" (28.6mm) or (optional) 1.5" (38mm)
- ~25" Standard **ServoCAT** 1.5" (38mm)
- ~30" Standard **ServoCAT** either 1.5" or custom usually 1.75" (44.5mm)

ServoCAT-Sky: Obs\_Retro\_25\_30.DAT

File Communications Help

25 Obs Retro  
30 Obs Retro  
20 Obs Retro

**AZ Axis**

Encoder Resolution 2000  
Gear Ratio 7800  
Slew 1 Rate 5.3  
Jog 1 Rate 140  
Guide 1 Rate 250  
Slew 2 Rate 4.0  
Jog 2 Rate 120  
Guide 2 Rate 150  
Accel/Decel Rate 3  
Backlash 1  
Axis Limit 0  
EasyTrack Latitudes 90.000  
Track Direction +1 +1  
Go To Direction +1 +1

**AL Axis**

Counts 2000  
Degrees/Sec 9750  
Arcmins/Sec 4.5  
Arcsecs/Sec 140  
Degrees/Sec 250  
Arcmins/Sec 3.8  
Arcsecs/Sec 120  
Seconds 150  
Arcmins 3  
EasyTrack Sign 0  
Track Direction +1 +1  
Go To Direction +1 +1

Connect Now  
Exit the Program

Disconnected 3/28/2005 5:30 PM

Ratio suite a calcul Az et Alt

valeur enco servo  
moteur 2000p

vitesse N°1 de déplacement telescope AZ et ALT com sur façade boitier stellarcat

vitesse N+2 de déplacement telescope AZ et ALT com sur façade du boitier stellarcat

ratrapage de jeux de boite a vitesse AZ et ALT

latitude du site d'observation

reglage de easytrack en fonction du reglage du suivi

reglage de la direction du suivi

reglage de la direction du GOTO

EasyTrack Sign	AZ Direction Factor	ALT Direction Factor
0	+	+
1	+	-
2	-	+
3	-	-